# This Page Is Inserted by IFW Operations and is not a part of the Official Record

## **BEST AVAILABLE IMAGES**

Defective images within this document are accurate representations of the original documents submitted by the applicant.

Defects in the images may include (but are not limited to):

- BLACK BORDERS
- TEXT CUT OFF AT TOP, BOTTOM OR SIDES
- FADED TEXT
- ILLEGIBLE TEXT
- SKEWED/SLANTED IMAGES
- COLORED PHOTOS
- BLACK OR VERY BLACK AND WHITE DARK PHOTOS
- GRAY SCALE DOCUMENTS

## IMAGES ARE BEST AVAILABLE COPY.

As rescanning documents will not correct images, please do not report the images to the Image Problem Mailbox.

## (19)日本国特許庁 (JP) (12) 公開特許公報 (A)

(11)特許出願公開番号

## 特開平11-83516

(43)公開日 平成11年(1999) 3月26日

(51) Int.Cl.6

識別記号

FΙ

G01C 21/00

G

G01C 21/00 G 0 8 G 1/0969

G 0 8 G 1/0969

G 0 9 B 29/10

G09B 29/10

Α

審査請求 < 請求項の数6 FD (全 11 頁)

(21)出願番号

特願平9-259303

(71)出願人 000101732

アルパイン株式会社

(22)出魔日

平成9年(1997)9月8日

東京都品川区西五反田1丁目1番8号

(72)発明者 岡田 広樹

東京都品川区西五反田1丁目1番8号 ア

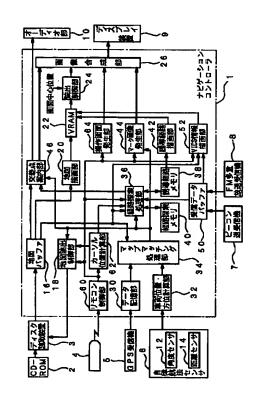
ルパイン株式会社内

### (54) 【発明の名称】 ナビゲーション装置

#### (57)【要約】

【課題】 出発地あるいは目的地近傍の状況を考慮して 正確な経路探索を行うことができるナビゲーション装置 を提供すること。

【解決手段】 ナビゲーションコントローラ1は、地図 バッファ16、経路探索処理部36、誘導経路メモリ3 8、経路探索メモリ40、受信データバッファ50を含 んで構成される。地図バッファ16に格納される地図デ ータには、目的地の車両出入口の位置とこの車両出入口 に右折進入することができるか否か、右折進入できる場 合には横切る道路の車線数や渋滞の有無等の各種情報が 含まれており、経路探索処理部36は、これらの情報を 考慮して目的地の車両出入口までの経路探索処理を行 う。



#### 【特許請求の範囲】

【請求項1】 出発地および目的地の少なくとも一方の 車両出入口についての情報を含む地図データを格納する 地図データ格納手段と、

前記地図データ格納手段に格納された地図データに基づいて、前記車両出入口を考慮に入れた経路探索処理を行う経路探索処理手段と、

を備えることを特徴とするナビゲーション装置。

【請求項2】 請求項1において、前記経路探索処理手段は、前記車両出入口とこれに接した道路上に設定され 10 たノードとを結ぶリンクを経路探索の対象に含めて所定の経路探索処理を行うことを特徴とするナビゲーション装置。

【請求項3】 請求項1または2において、

前記地図データ格納手段に格納された地図データには、 前記車両出入口への右折進入の可否あるいは前記車両出 入口からの右折脱出の可否に関する情報が含まれてお り

前記経路探索処理手段は、前記右折進入あるいは右折脱 出の可否に関する情報を考慮して経路探索処理を行うこ とを特徴とするナビゲーション装置。

【請求項4】 請求項1~3のいずれかにおいて、 前記地図データ格納手段に格納された地図データには、 前記車両出入口に接した道路の車線数に関する情報が含 まれており、

前記経路探索処理手段は、前記車線数に関する情報に基づいて、前記車両出入口に右折進入あるいは前記車両出 入口から右折脱出する際に横切る道路の車線数を考慮し て経路探索処理を行うことを特徴とするナビゲーション 装置。

【請求項5】 請求項1~4のいずれかにおいて、 前記地図データ格納手段に格納された地図データには、 前記車両出入口に接した道路の渋滞情報が含まれてお り、

前記経路探索処理手段は、前記被滞情報に基づいて、前 記車両出入口に右折進入あるいは前記車両出入口から右 折脱出する際に横切る道路の渋滞の程度を考慮して経路 探索処理を行うことを特徴とするナビゲーション装置。

【請求項6】 請求項1~4のいずれかにおいて、道路 交通情報センタから送られてくる渋滞情報を受信する渋 40 滞情報受信手段をさらに備えており、

前記経路探索処理手段は、前記渋滞情報受信手段によって受信した前記渋滞情報に基づいて、前記車両出入口に右折進入あるいは前記車両出入口から右折脱出する際に 横切る道路の渋滞の程度を考慮して経路探索処理を行う ことを特徴とするナビグーション装置。

#### 【発明の詳細な説明】

#### [0001]

【発明の属する技術分野】本発明は、経路探索によって 出発地と目的地とを結ぶ最適な経路を設定するナビゲー ション装置に関する。

#### [0002]

【従来の技術】一般に、車歳用のナビゲーション装置は、車両の現在位置を検出し、その近傍の地図データをCD-ROMから読み出して画面上に表示する。また、画面中央には自車位置を示す車両位置マークが表示されており、この車両位置マークを中心に車両の進行にしたがって近傍の地図データがスクロールされ、常時自車位置周辺の地図情報がわかるようになっている。

2

【0003】また、最近の車殻用ナビゲーション装置の ほとんどには、運転者が所望の目的地に向かって道路を 間違うことなく走行できるようにした経路誘導機能が搭 **載されている。この経路誘導機能によれば、地図データ** を用いて出発地から目的地までを結ぶ最もコストが小さ な経路を、横形探索(BFS)法あるいはダイクストラ 法等のシミュレーションを行って自動探索し、その探索 した経路を誘導経路として記憶しておく。そして、走行 中に、地図画像上に誘導経路を他の道路とは色を変えて 太く描画して画面表示したり、車両が進路を変更すべき 交差点の一定距離内に近づいたときに、この交差点を拡 大表示して進行方向を示す矢印を表示したりすることに より、運転者を目的地まで案内するようになっている。 【0004】なお、コストとは、距離を基に、道路幅 員、道路種別(一般道か高速道路かなど)、右折および 左折等に応じた所定の定数を乗じた値であり、誘導経路 としての適正の程度を数値化したものである。距離が同 一の2つの経路があったとしても、運転者が高速道路を 使用するか否か、時間を優先するか距離を優先するかな どを指定することにより、コストは異なったものとな

#### [0005]

30 る。

【発明が解決しようとする課題】ところで、従来のナビ ゲーション装置では、出発地に隣接する道路から目的地 に隣接する道路までの経路を探索しており、実際の車両 出入口や出発地から脱出する場合の右左折の制限や目的 地に進入する際の右左折の制限等が考慮されていなかっ た。したがって、出発地から脱出する場合や目的地に進 入する場合を考慮に入れた正確な経路探索を行うことが できなかった。例えば、誘導経路の目的地近傍に到着し た後に、目的地の車両出入口を探さなければならなかっ たり、進行方向右側に目的地があって中央分離帯等によ って右折できなかったり、対向車線が何車線もある道路 であり、しかも慢性的に渋滞していて右折が容易ではな く、実際に目的地に到着するまでにさらに多くの時間が かかることもある。同様に、出発地の車両出入口を出て 右折する誘導経路が設定されている場合に、この出入口 に隣接する道路に中央分離帯があって右折できなかった り、横切ろうとする対向車線の車線数が多くしかも渋滞 しており、右折することが容易でなかったり、出発地の 出入口が誘導経路となっている大通りに面しておらず裏

通りに面している場合もある。

【0006】また、経路誘導機能を使用しているにもか かわらず、出発地近傍や目的地近傍において、右折禁止 等の場合に運転者自身が迂回路を探さなければならない ため、上述した時間がかかることに加えて、運転者に与 える心理的な負担も大きく、これらが改善されたナビゲ ーション装置があれば便利である。

【0007】本発明は、このような点に鑑みて創作され たものであり、出発地あるいは目的地近傍の状況を考慮 して正確な経路探索を行うことができるナビゲーション 装置を提供することにある。

#### [0008]

【課題を解決するための手段】上述した課題を解決する ために、本発明のナビゲーション装置では、地図データ 格納手段に格納された地図データに出発地や目的地の車 両出入口についての情報が含まれており、経路探索処理 手段によってこの車両出入口を考慮した経路探索処理が 行われる。したがって、確実に車両出入口を経路探索の 一方端とする誘導経路を設定することができ、正確な経 路探索が可能となる。このような経路探索は、車両出入 口とこれに接する道路上に設定したノードとを結ぶ新た なリンクを設定し、この新たに設定したリンクを経路探 素の対象に加えることで可能になる。

【0009】また、上述した地図データに、車両出入口 への右折進入あるいは車両出入口からの右折脱出の可否 に関する情報や、右折進入あるいは右折脱出時に横切る 道路の車線数あるいは渋滞情報を含ませておいて、経路 探索処理手段によって経路探索処理を行う際にこれらの 情報を考慮に入れることが好ましい。これらの情報を考 慮することにより、右折不可能な道路を誘導経路として 設定することがなくなり、しかも右折進入あるいは脱出 の際の実状にあったコスト計算をすることができ、正確 な経路探索処理が可能となる。あるいは、渋滞情報受信 手段を備えておいて、道路交通情報センタから受信した 渋滞情報に基づいて、右折進入あるいは右折脱出時に横 切る道路の渋滞の度合いを判断するようにしてもよい。 この場合には、横切ろうとする道路の実際の渋滞の程度 に応じてコストの修正が行えるため、より正確な経路探 索処理が可能となる。

#### [0010]

【発明の実施の形態】本発明を適用した一実施形態のナ ビゲーション装置は、目的地の車両出入口の位置やこの 車両出入口への進入を考慮したコスト計算を行って誘導 経路を探索することにより、実状に即した経路探索を行 うことに特徴がある。以下、一実施形態のナビゲーショ ン装置について、図面を参照しながら説明する。

【0011】(1)ナビゲーション装置の全体構成 図1は、本発明を適用した一実施形態の車裁用ナビゲー ション装置の全体構成を示す図である。同図に示すナビ

トローラ1と、地図表示や経路探索等に必要な各種の地 図データを記録したCD-ROM2と、このCD-RO M2に記録された地図データを読み出すディスク読取装 置3と、運転者や搭乗者が各種の指示を入力する操作部 としてのリモートコントロール (リモコン) ユニット4 と、自車位置と自車方位の検出を行うGPS受信機5お よび自律航法センサ6と、道路交通情報センタ(VIC Sセンタ)から送られてくる道路交通情報を各種の通信 方式によって受信するピーコン送受信機7およびFM多

4

重放送受信機8と、地図画像やこれに重ねて誘導経路を 表示するディスプレイ装置9と、経路誘導を行う際に所 定の案内音声を出力するオーディオ部10とを備えてい る。

【0012】上述したディスク読取装置3は、1枚ある いは複数枚のCD-ROM2が装填可能であり、ナビゲ ーションコントローラ1の制御によっていずれかのCD -ROM2から地図データの読み出しを行う。リモコン ユニット4は、経路探索指示を与えるための探索キー、 経路誘導モードの設定に用いる経路誘導モードキー、目 的地入力キー、左右上下のカーソルキー、地図の縮小/ 拡大キー、表示画面上のカーソル位置にある項目の確定 を行う設定キー等の各種操作キーを備えており、キーの 操作状態に応じた赤外線信号がナビゲーションコントロ ーラ1に向けて送信される。

【0013】GPS受信機5は、複数のGPS衛星から 送られてくる電波を受信して、3次元測位処理あるいは 2次元測位処理を行って車両の絶対位置および方位を計 算し(車両方位は現時点における自車位置と1サンプリ ング時間 A T前の自車位置とに基づいて計算する)、こ れらを測位時刻とともに出力する。また、自律航法セン サ6は、車両回転角度を相対方位として検出する振動ジ ャイロ等の角度センサ12と、所定走行距離毎に1個の パルスを出力する距離センサ14とを備えており、車両 の相対位置および方位を検出する。

【0014】ビーコン送受信機7は、主に高速道路上に 設置された電波ビーコン送受信機との間で電波を介して 双方向通信を行うとともに、主に一般道路上に設置され た光ピーコン送受信機との間で光を介して双方向通信を 行うことにより、VICSセンタから送られてくるVI CS交通情報を受信する。FM多重放送受信機8は、一 般のFM放送に重畳された多重化データに含まれるVI CS交通情報を受信する。上述した電波ビーコン、光ビ ーコンとFM多重放送とを比較すると、どちらもVIC S交通情報を受信できる点およびその内容に基本的な違 いはないが、FM多重放送による場合の方が広範囲の受 信エリアで交通情報を得ることができる。

【0015】ディスプレイ装置9は、ナビゲーションコ ントローラ1から出力される画像データに基づいて、自 車周辺の地図情報を車両位置マークや出発地マーク、目 ゲーション装置は、全体を制御するナビゲーションコン 50 的地マーク等とともに表示したり、この地図上に誘導経 路を表示したりする。

【0016】(2)地図データの詳細内容

次に、CD-ROM2に記録された地図データの詳細について説明する。CD-ROM2に記録された地図データは、所定の経度および緯度で区切られた図葉を単位としており、各図葉の地図データは、図葉番号を指定することにより特定され、読み出すことが可能となる。また、各図葉ごとの地図データには、地図表示に必要また、各図葉ごとの地図データには、地図表示に必ずを経路である。また、中では、本の学生ののは、上述したは、といるのでである。また、上述した描画コニットには、VICSセンタから送られてくるで、中でである。また、上述した描画コニットには、VICSセンタから送られてくるで、は、VICSを特定するために必要なないは河川等をを表示するために必要な背景レイヤのデータと、市町村名や道路名等を表示するために必要な文字レイヤのデータが含まれている。

【0017】上述した道路ユニットにおいて、道路上のある交差点と隣接する他の交差点等とを結ぶ線をリンクといい、2本以上のリンクを結ぶ点をノードという。図2は、上述した道路ユニットの全体構成を示す図である。同図に示すように、道路ユニットには、道路ユニットであることを識別するためのユニットへッダと、全ノードの詳細データを納めた接続ノードテーブルと、接続ノードテーブルの格納位置を示すノードテーブルと、隣接する2つのノードによって特定されるリンクの詳細データを納めたリンクテーブルとが含まれている。

【0018】図3は、道路ユニットに含まれる各種のテーブルの詳細な内容を示す図である。ノードテーブルは、図3(A)に示すように、着目している図葉に含まれる全ノードに対応したノードレコード#0、#1、…を格納している。各ノードレコードは、その並び順に#0から順にノード番号が与えられており、各ノードに対応する接続ノードテーブルの格納位置を示す。

【0019】また、接続ノードテーブルは、図3 (B) に示すように、存在するノードのそれぞれ毎に、

- a.正規化経度・緯度、
- b. このノードが交差点ノードであるか否かを示す交差 点ノードフラグ、他の図葉との境界にあるノードである か否かを示す隣接ノードフラグなどからなる「ノードの 属性フラグ」、
- c. このノードをリンクの一方端とするリンクがある場合に各リンクの他方端を構成するノードの数を示す「接続しているノードの数」、
- d. このノードに接続されているリンクに右折禁止やU ターン禁止等の交通規制が存在する場合にはその「交通 規制の数」、
- a. このノードが一方端となっている各リンクのリンク 番号を示すリンク本数分の接続ノードレコード

f. 上述した交通規制が存在する場合にはその数に対応 した交通規制の具体的な内容を示す交通規制レコード、

6

g. このノードが他の図葉との境界にあるノードである 場合には、隣接する図葉の対応するノードの接続ノード テーブルの位置を示す「隣接ノードレコード」、

h. このノードが交差点ノードである場合には、交差点 ユニットにおける対応する交差点レコードの格納位置お よびサイズ、等が含まれる。

各種のデータからなる描画ユニットと、 マップマッチ 【0020】また、リンクテーブルは、図3 (C) に示 ングや経路探索、経路誘導等の各種の処理に必要なデー 10 すように、着目している図葉に含まれる全てのリンクに タからなる道路ユニットと、 交差点の詳細データから 対応したリンク番号順の複数のリンクレコードを含んで なる交差点ユニットが含まれている。また、上述した描 いる。これらの各リンクレコードは、

a. 主に探索経路表示用に各リンクに付されたコードであるリンク ID、

b. リンクの両端に位置する2つのノードを特定するノード番号1およびノード番号2、

c. リンクの距離、

d. このリンクの通過に必要な時間を分単位で示したコスト、

20 e. このリンクがVICSセンタで管理しているVIC Sリンクと対応しているか否かを示すVICSリンク対 応フラグを含む道路属性フラグ、

f. このリンクに対応した実際の道路が高速道路であるか一般道であるかといった種別を示す道路種別フラグ、g. このリンクに対応した道路に付された路線番号、等が含まれる。

【0021】図4は、描画ユニットに含まれるVICS変換レイヤの詳細な内容を示す図である。同図に示すように、描画ユニットのVICS変換レイヤにはVICS変換テーブルが含まれており、さらにこのVICS変換テーブルには、VICS変換テーブルであることを識別するためのVICSユニットヘッダと、道路リンク番号テーブルと、VICSリンク変換テーブルとが含まれている。道路リンク番号テーブルは、道路リンク番号の順に各道路リンク(VICSリンクと区別するために道路ユニットに含まれる各リンクを特に「道路リンク」と称する)のデータがVICS変換テーブル内のどの位置に格納されているかを示すものであり、着目している図葉の全リンクに対応している。

40 【0022】また、VICSリンク変換テーブルは、存在する道路リンクのそれぞれに対応して、

a. VICSリンクと道路リンクの相対的な長さを示す VICSリンク長と、着目している道路リンクの上下線 が同じか異なるかを示す上下線区別を含むVICSリン ク情報フラグ、

b. 着目している道路リンクを一方のノードから他方の ノードに向かって見た場合の対応するVICSリンクの 数、

c. VICSリンクの一方のノード方向からこの道路リ 50 ンク開始位置までの距離 (VICSリンク全体の距離で

見た場合のパーセンテージ)、

d. 着目している道路リンクを他方のノードから一方の ノードに向かって見た場合の対応するVICSリンクの 数、

e. VICSリンクの他方のノード方向からこの道路リンク開始位置までの距離 (VICSリンク全体の距離で見た場合のパーセンテージ)、

f. 道路リンクの一方のノードから他方のノードに向かって見た場合のVICSリンクのそれぞれに対応した2次メッシュコード、VICSリンクID、VICSリンクまでの距離、

g. 反対に、道路リンクの他方のノードから一方のノードに向かって見た場合のVICSリンクのそれぞれに対応した2次メッシュコード、VICSリンクID、VICSリンクまでの距離、等が含まれる。

【0023】 (3) ナビゲーションコントローラの詳細 構成および動作

次に、図1に示したナビゲーションコントローラ1の詳 細な構成について説明する。ナビゲーションコントロー ラ1は、CD-ROM2から読み出した地図データに基 づいてディスプレイ装置9に所定の地図表示をするため の地図バッファ16、地図読出制御部18、地図描画部 20、VRAM22、読出制御部24、画像合成部26 と、自車位置の計算やマップマッチング処理、経路探索 処理、経路誘導処理を行うとともにその結果を表示する ためのデータ記憶部30、車両位置・方位計算部32、 マップマッチング処理部34、経路探索処理部36、誘 導経路メモリ38、経路探索メモリ40、誘導経路描画 部42、マーク画像発生部44、交差点案内部46と、 ピーコン送受信機7等によって受信したVICS情報を 表示するための受信データバッファ50、VICS情報 描画部52と、利用者に対する各種の操作画面を表示し たりリモコンユニット4からの操作指示を各部に伝える ためのリモコン制御部60、カーソル位置計算部62、 操作画面発生部64とを備えている。

【0024】地図バッファ16は、ディスク読取装置3によってCD-ROM2から読み出された地図データを一時的に格納するためのものである。地図読出制御部18によって画面中心位置が計算されると、この画面中心位置を含む所定範囲の地図データの読み出し指示が地図読出制御部18からディスク読取装置3に送られて、地図表示に必要な地図データがCD-ROM2から読み出されて地図バッファ16に格納される。例えば、画面中心位置を含む4枚の図葉に対応した地図データが読み出されて地図バッファ16に格納される。

【0025】地図描画部20は、地図バッファ16に格納された4つの図葉の地図データに含まれる描画ユニットに基づいて、表示に必要な地図画像を作成する。作成された地図画像データはVRAM22に格納され、読出制御部24によって1画面分の地図画像データが読み出

される。画像合成部26は、この読み出された地図画像データに、マーク画像発生部44、交差点案内部46、操作画面発生部64のそれぞれから出力される各画像データを重ねて画像合成を行い、合成された画像がディスプレイ装置9の画面に表示される。

8

【0026】データ記憶部30は、GPS受信機5から出力される測位位置(自車位置)データを順次格納する。また、車両位置・方位計算部32は、自律航法センサ6から出力される自車の相対的な位置および方位から絶対的な自車位置および方位を計算する。マップマッチング処理部34は、データ記憶部30に格納されたGPS受信機5による自車位置あるいは車両位置・方位計算部32によって計算された自車位置が地図データの道路上に存在するか否かを判定し、道路上から外れた場合には計算により求めた自車位置を修正する処理を行う。マップマッチングの代表的な手法としては、パターンマッチングと投影法が知られている。

【0027】経路探索処理部36は、リモコンユニット 4のカーソルキーの操作によって地図上の特定箇所にカ ーソルが移動された後目的地入力キーが押下されると、 このときカーソル位置計算部62によって計算されたカ ーソル位置を経路探索の目的地として設定する。設定さ れた目的地データは誘導経路メモリ38に格納される。 また、経路探索処理部36は、リモコンユニット4の探 索キーが押下されると、マップマッチング処理部34に よって修正された後の自車位置を出発地として設定して 誘導経路メモリ38に格納するとともに、この誘導経路 メモリ38に格納された出発地および目的地を所定の条 件下で結ぶ走行経路を探索する。例えば、時間最短、距 離最短、一般道優先等の各種の条件下でコストが最小と なる誘導経路が設定される。経路探索の代表的な手法と しては、ダイクストラ法や横形探索法が知られている。 このようにして経路探索処理部36によって設定された 誘導経路は、誘導経路メモリ38に記憶される。

【0028】図5は、誘導経路メモリ38に格納されるデータの一例を示す図である。同図に示すように、経路探索処理部36によって設定された誘導経路のデータが出発地から目的地までのノードの集合NS、N1、N2、…、NDとして表され、誘導経路メモリ38に格納される。

【0029】経路探索メモリ40は、経路探索に必要な交差点ネットワークリストのデータを格納するためのものであり、上述した経路探索処理部36によってこの格納データが読み出されて所定の経路探索処理が行われる。交差点ネットワークリストの詳細については後述する。

【0030】誘導経路描画部42は、誘導経路メモリ38に記憶された誘導経路データの中から、その時点でVRAM22に描画された地図エリアに含まれるものを選び出し、地図画像に重ねて所定色で太く強調した誘導経

10

路を描画する。マーク画像発生部44は、マップマッチ ング処理された後の自車位置に車両位置マークを発生さ せたり、所定形状を有するカーソルマークを発生する。

【0031】交差点案内部46は、車両が接近中の交差 点における案内を表示画像および音声で行うものであ り、実際の経路誘導時に、自車が誘導経路前方にある交 差点から所定距離内に接近したときに、この接近中交差 点の案内図(交差点拡大図、行先、進行方向矢印)をデ ィスプレイ装置9の画面に表示するとともに、オーディ オ部10を通して進行方向を音声で案内する。

【0032】上述した地図バッファ16、経路探索メモ リ40が地図データ格納手段に、経路探索処理部36が 経路探索処理手段に、ビーコン送受信機7、FM多重放 送受信機8、受信データバッファ50が渋滞情報受信手 段に、それぞれ対応している。

【0033】(4)ナビゲーション装置の動作 ナビゲーション装置の全体およびナビゲーションコント ローラ1は、上述した構成を有しており、次に、目的地 の車両出入口の位置およびこの出入口への進入を考慮し た経路探索動作について説明する。

【0034】(4-1)ノード・リンクの設定と情報の 付加

本実施形態では、目的地の車両出入口とこれに接する道 路にノードとリンクを追加することにより、この車両出 入口までの経路探索や経路誘導を可能としている。

【0035】図6は、目的地の車両出入口とこれに接し た道路に設定されるノードとリンクの一例を示す図であ る。図6(A)に示すように、目的地に車両出入口があ る場合は、この出入口に進入した a 地点まで経路誘導さ れることが望ましいが、従来は、目的地に隣接する道路 までしか経路探索を行わなかったため、場合によって は、車両出入口から離れた道路上(例えば b 地点)まで しか経路誘導されず、運転者は、その後に自分で車両出 入口を探してa地点に向かわなければならない場合があ った。

【0036】そこで、本実施形態においては、図6

(B) に示すように、車両出入口とこの車両出入口に接 した道路に目的地ノードNO1および進入ノードNO2 を設定し、ノードNO1とノードNO2とを進入リンク L01で結ぶ。このように、目的地の車両出入口に対応 させて、進入ノードN02と目的地ノードN01および 進入リンクLO1を設定することで、目的地の車両出入 口まで経路探索を行うことが可能となる。

【0037】上述したノードやリンクを追加する方法と しては、(i) これらのノードやリンクを追加した地図デ ータを予めCD-ROM2に記録しておいて、経路探索 の際にこれを読み出す場合や、(ii)目的地の付加情報と してこれらのノードやリンクのデータを持たせておい て、経路探索の際に該当する目的地に対応するノードや リンクを通常の地図データに含まれるノードやリンクに 50

追加して経路探索を行う場合、(iii) 目的地の付加情報 として車両出入口の位置データ(例えば車両出入口が接 しているリンクの番号とその一方端からの距離で表す) を持たせておいて、経路探索の際にこの付加情報に基づ いて上述したノードやリンクを作成して追加する場合等 が考えられる。なお、以下の説明では、予め地図データ にノード等が追加されているものとして (上述した(i) の場合)説明を行う。

【0038】ところで、上述したように目的地の車両出 10 入口に対応させて進入ノードNO2等を追加することに よって正確に目的地の車両出入口までの経路誘導が可能 となるが、このような車両出入口は交差点からずれた場 所にあることが多いため、この車両出入口に右折して進 入する場合には、対向車線を横切る必要がある。ところ 車両出入口が接した道路に中央分離帯がある場合 右折進入が禁じられている場合(例えばデパート 等の駐車場に入るような場合であって駐車待ちの車両の 列ができることを考慮して左折進入のみが可能なとき) は、右折して進入することができないため、左折進入す る別経路を探す必要がある。また、右折可能な場合であ 対向車線の車線数が多い場合や 対向車線が 渋滞しやすい道路である場合等においては横切るために 要する時間(コスト)が大幅に増大することになる。し たがって、このような右折進入の可否や対向車線の状態 を考慮することにより、さらに正確なコスト計算を行う ことができる。

[0039] 目的地の車両出入口への右折進入が禁止 されている場合は、図6(B)に示すリンクL11から リンクL01に曲がる経路をとることはできない。経路 探索では、このことを考慮する必要がある。そこで、進 入ノードN02に対応する接続ノードテーブル内の「交 通規制レコード」としてリンクL11からリンクL01 への右折禁止を示すデータを格納しておく。

【0040】 図7に示すように目的地の車両出入口に 接した道路に中央分離帯がある場合も同様であり、図6 (B) に示すリンクL11からリンクL01に曲がる経 路をとることはできない。したがって、この場合も進入 ノードNO2に対応する接続ノードテーブルの「交通規 制レコード」としてリンクL11からリンクL01への 右折禁止を示すデータを格納しておく。

【0041】このように、進入ノードN02に右折進入 が禁止されている旨の情報を付加しておくことにより、 経路探索処理の際に、経路探索処理部36は、進入ノー ドNO2を右折して目的地に進入するリンクL11から リンクL01への経路を探索の候補から除外する。

[0042] 目的地の車両出入口への右折進入は、横 切る対向車線の車線数が多くなるほど困難になる。目的 地への適切な経路探索を行うためには、このことを考慮 する必要がある。そこで、横切ろうとする対向車線に対 応するリンクレコードに、進行方向ごとの「車線数」を 含ませる。経路探索の際に、経路探索処理部36は、進入ノードN02を右折する際のコストを、対向車線が2 車線の場合には通常の交差点ノードを右折する場合の例 えば2倍に、対向車線が3車線の場合には例えば3倍 に、というように所定の重み付け係数を掛け合わせて設 定して、経路探索のコスト計算を行う。

【0043】 目的地の車両出入口への右折進入は、横 切る対向車線が渋滞する道路であれば、これを横切るの に時間がかかる。したがって、目的地への適切な経路探 索を行うためには、これを考慮する必要がある。一般 に、渋滞する道路といった場合には、慢性的に渋滞する 道路、朝夕の通勤時間帯等の特定の時間帯に渋滞する道 路、行楽シーズン等の特定の期間や季節だけ渋滞する道 路等が考えられる。そこで、横切ろうとする対向車線に 対応するリンクレコードに、進行方向ごとの「慢性混雑 フラグ」、「時間帯別混雑フラグ」、「季節別混雑フラ グ」を含ませており、実際に対向車線を横切ろうとする 時期、時間等において対向車線が渋滞するか否かが分か るようになっている。これらの統計的な渋滞情報を予め 地図データに含ませておくことにより、経路探索の際 に、経路探索処理部36は、進入ノードN02を右折す る場合のコストを、横切ろうとするリンクが渋滞路であ る場合には通常の交差点ノードを右折する場合の例えば 2倍に設定して、経路探索のコスト計算を行う。

【0044】図8は、上述した車線数や統計的な渋滞情報を含ませたリンクレコードの構成を示す図である。図8に示すように、各リンクレコードには、進行方向毎に「車線数」、「慢性渋滞フラグ」、「時間帯別渋滞フラグ」、「季節別渋滞フラグ」が設けられている。なお、これらの車線数や各種の渋滞情報および後述する動的な30渋滞情報は、目的地に進入する際に対向車線を横切るときのコスト計算のみに使用するのではなく、このリンクを通過する際のリンクコストの計算に利用することもできる。

【0045】(4-2)動的な渋滞情報を利用する場合ところで、上述した各種の渋滞情報は、あくまでも統計に基づいたものである。したがって、時々刻々変化する道路状況を把握することができれば、これを優先してコストを求めた方がより適切な経路を探索することが可能となる。そこで、目的地に進入するために横切ろうとするリンクに対応する動的な渋滞情報をVICSセンタから受信した場合には、上述した統計に基づく渋滞情報よりもこれを優先して利用する。

【0046】図9は、VICSセンタから送られてくる VICS情報に含まれる渋滞情報を示す図である。同図 に示す渋滞情報パケットには、あるVICSリンクの特 定箇所がどの程度渋滞しているかを示すものであり、こ のVICSリンクが含まれるエリアを特定するための 「2枚メッシュコード」と、この道路に対応した「VI

「2次メッシュコード」と、この道路に対応した「VI 対応するシーケンシャル番号が含まれており、この目的 CSリンク番号」と、渋滞が始まる位置を特定するため 50 地ノードNO1までの(8)各隣接交差点までのコスト

の始点(VICSリンクの一方端)からの距離と、渋滞の区間を示す「長さ」と、「渋滞の度合い(例えば車両が一定の速度以下になる「渋滞」とほとんど車両が動かなくなる「混雑」の2種類の状態が特定される)」とを含んでおり、図4に示したVICS変換レイヤを用いることにより、渋滞情報に対応する道路リンクを特定することができる。特定された道路リンクが目的地に進入を表の際に、経路探索処理部36は、渋滞の度合いが「洗雑」である場合には通常の交差点ノードを右折する場合の例えば2倍に、渋滞の度合いが「混雑」である場合には例えば3倍に、というように所定の重み付け係数を掛け合わせて設定して、右折時のコストを設定して経路探索のコスト計算を行う。

【0047】(4-3)経路探索処理

次に、具体的な経路探索処理について説明する。まず、 経路探索で用いられる交差点ネットワークリストについ て説明する。経路探索処理部36によって経路探索を行 う場合、予め出発地と目的地とを含む所定範囲(例え

- 20 ば、出発地と目的地とを結ぶ直線を対角線とする矩形領域を全で含む1または複数の図葉を所定範囲とする場合や、出発地と目的地を結ぶ直線を半径とする範囲を所定範囲とする場合などがある)の交差点ネットワークリストが作成され、経路探索メモリ40に格納される。交差点ネットワークリストとは、道路ユニットに含まれる全ノードの中から交差点(交差点ノード以外に隣接ノード、進入ノード、目的地ノードを含むものとする)を抽出し、各交差点ごとに経路探索処理に必要な各種データを集めたものである。
- 0 【0048】例えば、交差点ネットワークリストは、各交差点ごとに、(1)交差点シーケンシャル番号(この交差点を特定するために必要な通し番号)、(2)この交差点が含まれる道路ユニットの図葉番号、(3)ノードテーブル上の位置、(4)経度・緯度、(5)VICSサービスエリア内か外かを示すフラグ、(6)交差点構成ノード数、(7)各隣接交差点のシーケンシャル番号、(8)各隣接交差点までのコスト、(9)各隣接交差点までの道路種別、幅員、(10)経路探索によって決定した一つ前の交差点のシーケンシャル番号、(1
- 1) 出発地からこの交差点までのコストの合計、(12)この交差点の検索次数(横形探索法の場合)、などが含まれる。但し、(10)~(12)は、経路探索実行時に登録される。

【0049】また、着目している交差点が進入ノードN02であった場合には、目的地の車両出入口への右折進入が可能であるとき(右折進入禁止の交通規制レコードが含まれていない場合)には、上述した(7)各隣接交差点のシーケンシャル番号には、目的地ノードN01に対応するシーケンシャル番号が含まれており、この目的地ノードN01までの(8)条階級な業点までのフスト

には、進入時に横切る対向車線の車線数や渋滞情報に基 づいて修正された右折時のコストが反映されている。

【0050】また、一般には、この各種情報が盛り込ま れた交差点ネットワークリストは、予めCD-ROM2 に記録されており、出発地と目的地とで決まる一定範囲 に対応するものが部分的に読み出されて経路探索メモリ 40に格納されるが、地図データの中の道路ユニットの データに基づいて経路探索の都度作成するようにしても よい。特に、目的地の付加情報として経路探索の際に進 入ノードNO2や進入リンクLO1等を追加する場合に は、予めCD-ROM2に記録しておいた交差点ネット ワークリストには、進入ノードN02等に関する情報は 含まれていないため、CD-ROM2から読み出した後 に、交差点ネットワークリストに進入ノードNO2を追 加するとともに、この進入ノードNO2が隣接交差点ノ ードとなる交差点に対応する各種データの変更処理が必 要になる。

【0051】なお、本実施形態では交差点のみを探索用 のノードとし、各ノードの属性としてネットワークリス トを表現したが、リンクの属性としてネットワークリス トを表現して経路探索を行うようにしてもよい。

【0052】図10は、上述した交差点ネットワークリ ストを用いて経路探索処理を行う場合のナビゲーション コントローラ1の動作手順を示す流れ図である。例え ば、目的地の車両出入口に対応した進入ノードNO2、 目的地ノードNO1、進入リンクLO1等を考慮した交 差点ネットワークを含む地図データが予めCD-ROM 2に記録されており、これを読み出した後に、VICS センタから送られてきた渋滞情報に基づいてコストの修 正を行う場合の動作手順が示されている。

【0053】リモコンユニット4の探索キーが押下され ると、経路探索処理部36は、経路探索の出発地と目的 地を設定する(ステップ100)。例えば、運転者等の カーソル操作によって目的地が指定されている場合を考 えると、このカーソル操作によって指定された経緯度か ら目的地に対応する建物や施設が特定され、対応する目 的地ノードNO1が目的地として設定される。次に、経 路探索処理部36は、この設定した出発地と目的地で決 まる所定範囲の図葉に含まれる地図データを地図バッフ ァ16に読み出し、これに含まれる交差点ネットワーク リストを全て経路探索メモリ40に格納する(ステップ 101)。次に、経路探索処理部36は、VICSセン タから送られてきた渋滞情報に基づいて、目的地の車両 出入口に右折進入する際のコストを設定し、経路探索メ モリ40に格納された交差点ネットワークリストに含ま れる「(8)各隣接交差点までのコスト」を修正する (ステップ102)。コストの修正処理については後述 する。

【0054】コストの修正が終了すると、次に経路探索

ークリストに基づいて所定の経路探索処理を行って、ス テップ100で設定した出発地と目的地間の誘導経路を 探索し(ステップ103)、設定された誘導経路の通過 ノードを順に出発地から目的地に向けて誘導経路メモリ 38に登録する(ステップ104)。

【0055】図11は、図10に示したステップ102 のコストの修正処理の詳細を示す図である。まず、経路 探索処理部36は、探索範囲に含まれる受信済みのVI CS渋滞情報が受信データバッファ50に格納されてい るか否かを調べ(ステップ200)、格納されている場 合には、この渋滞情報によって特定される道路リンク に、目的地に右折進入するために横切ろうとしているリ ンクが含まれているか否かを調べる(ステップ20 1)。受信したVICS渋滞情報がない場合や、横切ろ うとするリンクに対応した渋滞情報がない場合には、コ ストの修正は行わずに処理を終了する。また、受信した 渋滞情報に横切ろうとするリンクに対応したものが含ま れている場合には、次に経路探索処理部36は、横切ろ うとするリンクの渋滞の度合いに基づいて、進入ノード 20 N02に対応した「(8) 各隣接交差点までのコスト」 の修正を行う(ステップ202)。

【0056】このように、本実施形態のナビゲーション 装置は、目的地の車両出入口を考慮して経路探索を行っ ており、確実に目的地までの誘導経路を設定することが できる。また、目的地に右折進入する際のその可否や右 折進入のしやすさを考慮に入れているため、正確な経路 探索が可能となる。

【0057】なお、本発明は上記実施形態に限定される ものではなく、本発明の要旨の範囲内で種々の変形実施 が可能である。例えば、上述した実施形態では、目的地 の車両出入口について、右折進入の可否や右折進入のし やすさを考慮して経路探索を行ったが、同様にして、出 発地の車両出入口についても、右折脱出の可否や右折脱 出のしやすさを考慮して正確な経路探索を行うようにし てもよい。

【0058】また、上述した実施形態では、目的地の車 両の入口と出口が同一の場合を例に取って説明したが、 入口と出口が別々であってもよい。この場合には、それ ぞれに対応するノードやリンクを別々に追加するととも に、右折進入や右折脱出に関する各種の情報も別々に追 加する必要がある。

【0059】図12は、車両入口と車両出口が別々の場 合に追加されるノードやリンクの一例を示す図である。 同図に示すように、出発地ノードNO1、目的地ノード NO2、脱出ノードN11、進入ノードN12と脱出リ ンクLO1、進入リンクLO2等が追加される。例え ば、右折脱出が禁止されている場合には、脱出ノードN 11に対応する接続ノードテーブルに右折脱出が禁止さ れていることを示す交通規制レコードが含まれる。ま 処理部36は、このコストが修正された交差点ネットワ 50 た、これらの情報は、CD-ROM2に記録されている

地図情報に予め含ませておく場合の他に、目的地や出発 地の付加情報として格納しておいて、経路探索の際にこ の付加情報に基づいて交差点ネットワークリストに修正 を加えるようにしてもよい。

【0060】また、上述した実施形態では、車両が左側通行をする場合を考えたが、右側を通行する場合には、車両出入口への左折進入や車両出入口からの左折脱出が容易でなくなるため、上述した「右折進入」等を「左折進入」等に置き替えればよい。

#### [0061]

【発明の効果】上述したように、本発明によれば、地図データに出発地や目的地の車両出入口についての情報を含ませておいて、この車両出入口を考慮した経路探索処理を行うことにより、確実に車両出入口を経路探索の一方端とする誘導経路を設定することができ、正確な経路探索が可能となる。特に、このような経路探索は、車両出入口とこれに接する道路上に設定したノードとを結ぶ新たなリンクを設定し、この新たに設定したリンクを経路探索の対象に加えることで可能になる。

【0062】また、車両出入口への右折進入あるいは車 20 両出入口からの右折脱出の可否に関する情報や、右折進入あるいは右折脱出時に横切る道路の車線数あるいは渋滞情報を考慮に入れて経路探索処理を行うことにより、右折不可能な道路を誘導経路として設定することがなくなり、しかも右折進入あるいは脱出の際の実状にあったコスト計算をすることができ、正確な経路探索処理が可能となる。

#### 【図面の簡単な説明】

【図1】本発明を適用した一実施形態の車栽用ナビゲーション装置の全体構成を示す図である。

【図2】道路ユニットの全体構成を示す図である。

16 【図3】道路ユニットに含まれる各種テーブルの詳細な 内容を示す図である。

【図4】描画ユニットに含まれるVICS変換レイヤの 詳細な内容を示す図である。

【図5】誘導経路メモリに格納されるデータの一例を示す図である。

【図6】目的地の車両出入口とこれに面した道路に設定されるノードとリンクの一例を示す図である。

【図7】中央分離帯のある道路と目的地の車両出入口と 10 の関係を示す図である。

【図8】道路の車線数等の新たな情報を追加したリンク レコードの詳細な内容を示す図である。

【図9】VICS情報に含まれる渋滞情報を示す図である

【図10】経路探索処理の一般的な動作手順を示す流れ 図である。

【図11】目的地に面した道路の動的な渋滞情報に基づいてコストの修正を行う場合の動作手順を示す流れ図である。

20 【図12】車両入口と車両出口とが別々の場合に追加するノードとリンクの一例を示す図である。

#### 【符号の説明】

- 1 ナビゲーションコントローラ
- 4 リモコンユニット
- 7 ピーコン送受信機
- 8 FM多重放送受信機
- 16 地図バッファ
- 36 経路探索処理部
- 38 誘導経路メモリ
- 30 40 経路探索メモリ
  - 50 受信データバッファ

[図1]

【図2】

